

O7 EXPLORANDO WB

Familiarizarnos con la plataforma y el programa. • 02 Elección

Elegimos el robot que mejor nos pareció. 03 programación

Robot programado con parámetros reales.

04 entendimiento

> Investigamos cuáles eran esos parámetros.

05 Indagar

Después de entender la programación, tratamos de cambiar parámetros. • 06 conclusiones

Conclusión del proyecto

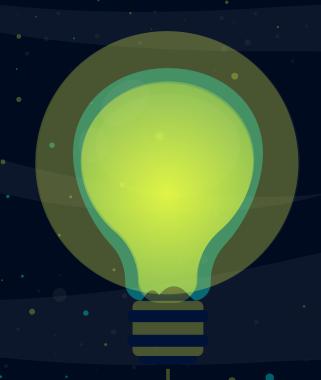


EXPLORANDO WEBOT

ELECCIÓN:

NASA SOJOURNER





ACERCA DE NUESTRO WEBOT

Nos llamó la atención el nombre de "Sojourner" en el programa y descubrimos que está inspirado en el famoso robot "Rover Curiosity" el cual lleva en Marte casi 8 años.

```
while (wb_robot_step(TIME_STEP) != -1) {
 int key = wb keyboard get key();
 switch (key) {
   case 'W':
     wheels straight();
     move_6_wheels(1.0);
   case 'X':
     wheels straight();
     move 6 wheels(-1.0);
   case 'Q':
     turn wheels left();
     move 4 wheels(1.0);
   case 'E':
     turn_wheels_right();
     move_4_wheels(1.0);
   case 'Y':
     turn wheels left();
     move 4 wheels(-1.0);
     break;
   case 'C':
     turn wheels right();
     move 4 wheels(-1.0);
   case 'S':
     turn_around(1.0);
```



PROGRAMACIÓN



VELOCIDAD O

• ÁNGULOS

ENTENDIMIENTO DE PARÁMETROS



```
case 'W':
// forwards
wheels_straight();
move_6_wheels(1.0);
break;
case 'X':
// backwards
wheels_straight();
move_6_wheels(-1.0);
break;
```



INDAGAR

NUESTRAS CONCLUSIONES

¿QUÉ?

Aplicaciones de

PYTHON

¿PARA QUIÉN?



Familias



Industria



Escuelas



Redes Sociales

¿EN DÓNDE?

En todo el mundo



